




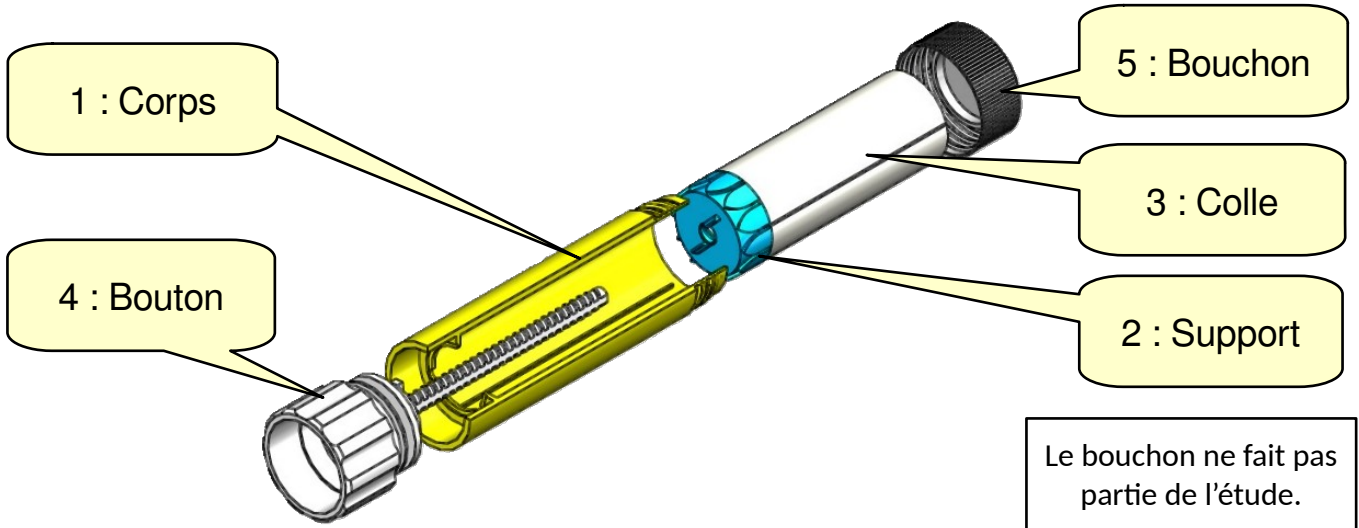
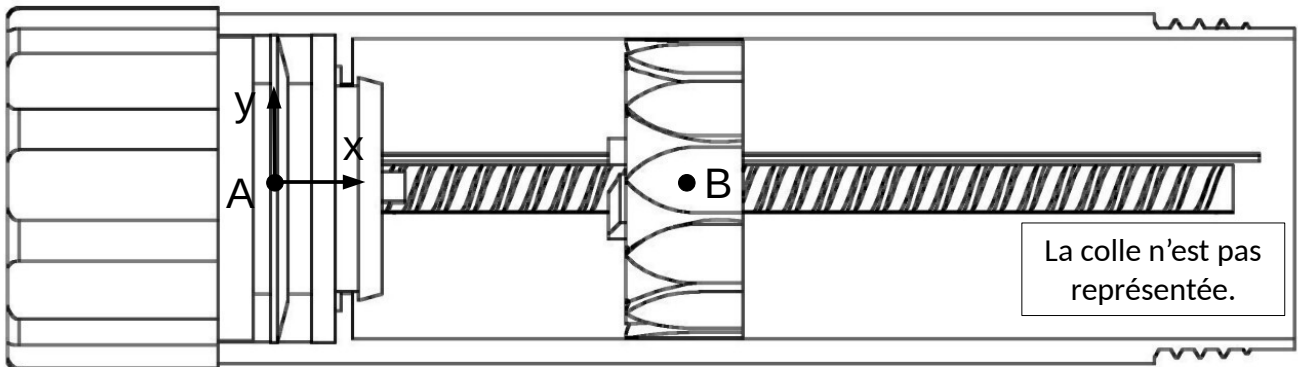
 LYCÉE L'OISELET 4TD - COLLE 	<b>Séquence 4</b> « Comment l'architecture d'un système permet d'en appréhender le fonctionnement interne ? »	<b>TD</b> <b>IT+I2D</b>
	<b>Étude cinématique du bâton de colle</b>	Champs spécifiques :    
	4TD-COLLE.odt	09/12/2022



## 1. DÉFINITION DES CLASSES D'ÉQUIVALENCE

Faire valider la définition des classes d'équivalence par l'enseignant sur le lecteur 3D avant de mettre le dessin en couleur.



Définition des classes d'équivalence :

## 2. GRAPHE DE LIAISON

### 3. IDENTIFICATION DES LIAISONS

Au niveau du nom de la liaison préciser le point du centre et l'axe de la liaison. (par exemple : Liaison pivot glissant de centre A et d'axe y )

Liaison entre :

Nom et symbole 2D :

Degrés de liberté	
Tx	Rx
Ty	Ry
Tz	Rz

Liaison entre :

Nom et symbole 2D :

Degrés de liberté	
Tx	Rx
Ty	Ry
Tz	Rz

Liaison entre :

Nom et symbole 2D :

Degrés de liberté	
Tx	Rx
Ty	Ry
Tz	Rz

## 4. SOLUTIONS CONSTRUCTIVES :

### 4.1 Entre le corps et le bouton

La liaison entre le corps et le bouton comporte un arrêt en translation. **Expliquer** comment est réalisé cet arrêt **en dessinant un croquis** de la solution constructive.

Solution constructive de l'arrêt en translation entre le corps et le bouton

Quel est l'intérêt de cette solution ?

---

---

---

---

### 4.2 Entre le corps et le support

La liaison entre le corps et le support comporte un arrêt en rotation. **Expliquer** comment réaliser cet arrêt **en dessinant un croquis** de la solution constructive.

Solution constructive de l'arrêt en translation entre le corps et le bouton

## 5. CHAÎNE CINÉMATIQUE